

Games 歷屆競賽 - 第十二屆 繞著地球跑 - 遙控組資訊 101036 »

EDB - MAR 6, 2008 (下午 03:38:04)

▶▶▶ 學校名稱/隊名：學 校名稱：雲林科技大學 隊伍名：菜頭粿隊



指導老師：吳佳儒

美國肯塔基大學(University of Kentucky)電機系博士。



童浩洋

組長：主要負責籌劃設計本次競賽的機器人，匯集大家的構想後，再設計出各項機構的部份，工作的內容就是負責全部的工作分配，並且協助組員們完成工作。



葉子逢

組員：初步模型設計與製作、現場加工、整體模型製作、小組採購、報告書及工作日誌編寫。



楊 儒 誠

組員：提供初代機器人大體設計想法、加工機構、找尋鐵工廠加工、尋找材料、大會資料撰寫繳交、焊接控制盒電路。

機器人特色

概說

本次比賽重點是取決於過第一關卡的速度，只要第一關過的快又穩，其他關卡就很順暢了。

機構

機器人大致可分為升降機構、皮帶輪、拋擲機構三大部分。

底盤

車體以方型為主，由鋁條組成，車身前、中、後則裝上可伸縮的馬達，帶動的方式是以馬達帶動鐵條驅動鋁條。

控制

使用端子台與電力電譯，跟復歸開關與按鈕。

機電

一個飛機電池跟 2 個 12V 的電池。

參賽心得

這是第一次參加，看到了很多不同以及新奇的機構，讓我們了解原來同樣的一個障礙，可以有這麼多不同的方法，雖然有擊敗些隊伍，但這之間參雜了某些幸運，但是比賽讓我們了解了團隊分工合作的重要，讓我們學習到不同的想法以及機構製作，只要多花點心思就可以讓複雜變簡單。這是第一次參加校外大型競賽，完全沒經驗的我們只能以土法煉鋼的方法穩穩的去過每個關卡，在製作期間有歡笑但也有組員間彼此意見有所衝突，但畢竟大家都還是在同一組，彼此意見交流是很正常的，到了比賽當天看的很多學校的機器人，才突然恍然大悟，原來這關可以這樣過，讓我們學習到別校不同的過關想法，不管最後結果如何，在我看來最寶貴的就是和組員間的分工和努力的過程，以及參加這次的比賽所獲得的經驗，在此很感謝在期間協助與我們的廠商、老師跟學長們，有了你們的支持才讓我們沒經驗的我們最後得以做出成品去比賽，當然也要感謝主辦跟協辦的所有單位，沒有你們，我們也就不會有這次機會去參加這個比賽。